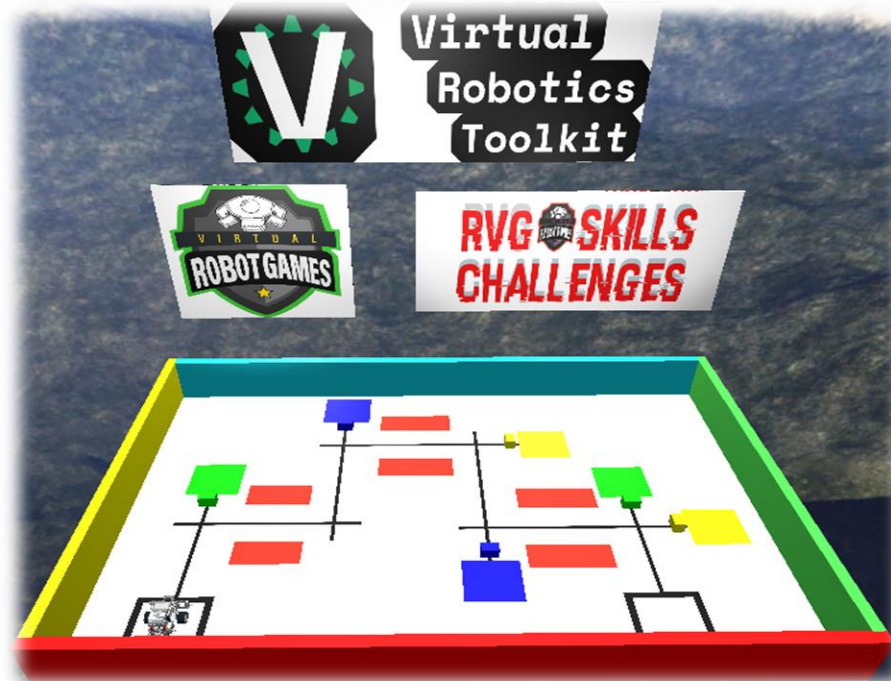


RVG SKILLS CHALLENGES

Skills Mat 3



Virtual
Robotics
Toolkit



RVG SKILLS CHALLENGES



LANGUAGE / LENGUAJE

English.....Page 3

Español.....Pagina 12

RULES IN ENGLISH

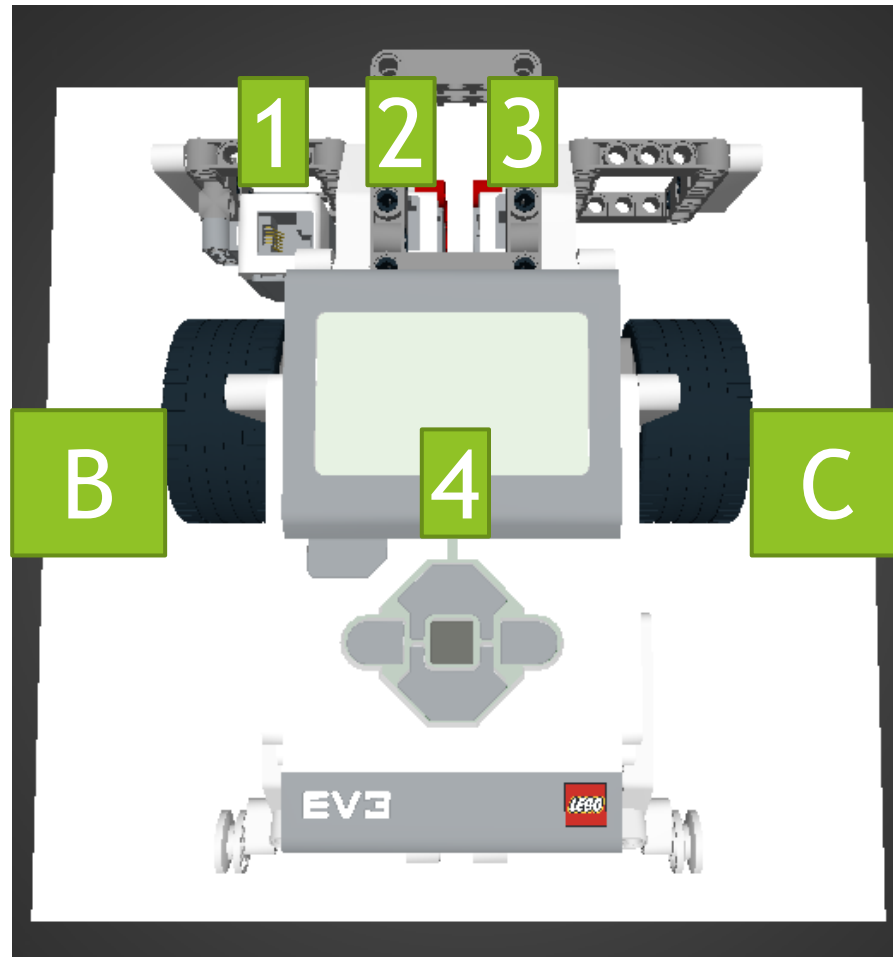
Index

<u>General Rules.....</u>	<u>Page 4</u>
<u>Mission.....</u>	<u>Page 6</u>
<u>Score.....</u>	<u>Page 10</u>

General Rules

1. Anyone can enter this mat to compete, but only individual competitors.
2. Changes to the environment or track are not allowed before, after and during the simulation.
3. The only change allowed is to import a robot and rotate it within the Start Zone before the simulation starts. And the maximum size allowed is 25cm in its width, length and height.
4. When the simulation begins, the competitor can only use the camera tools and the score table button.
5. All tasks must be solved only using the code created by the participant for the robot.

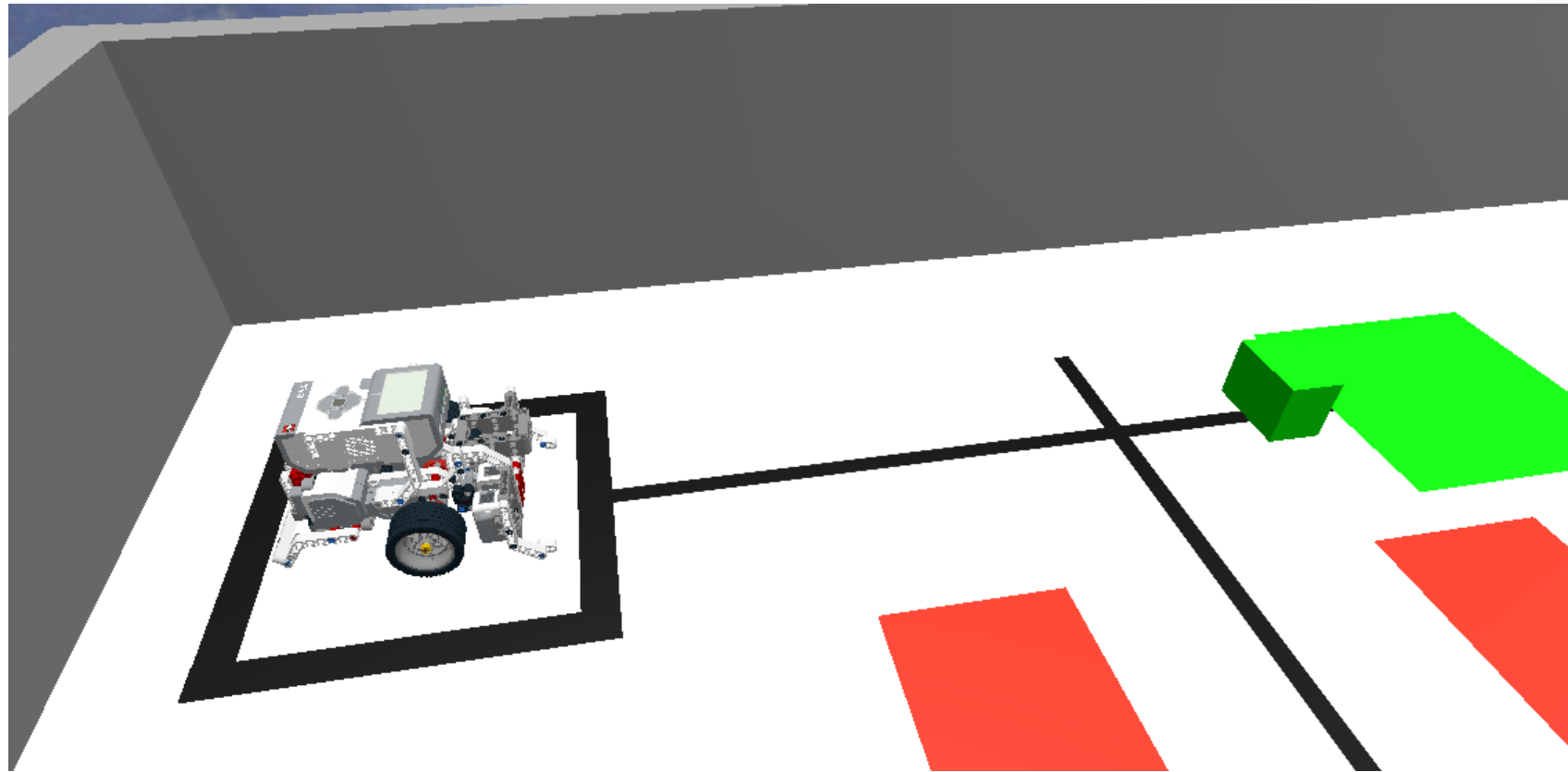
Robot Ports



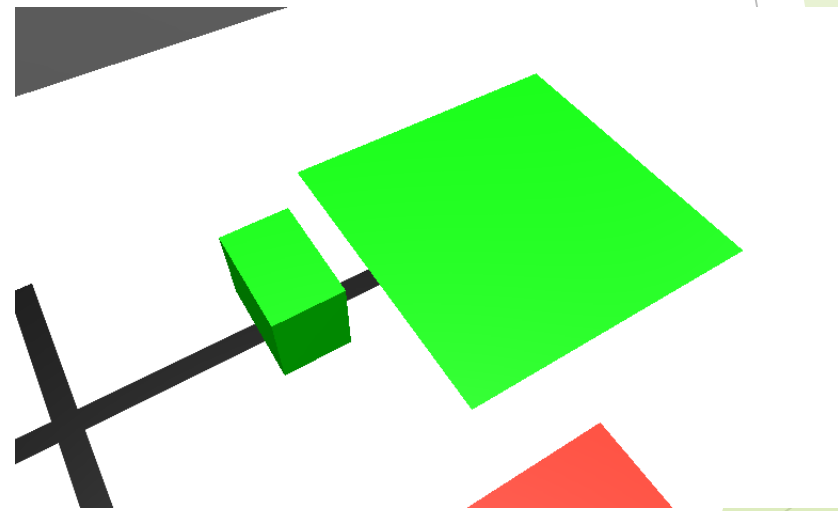
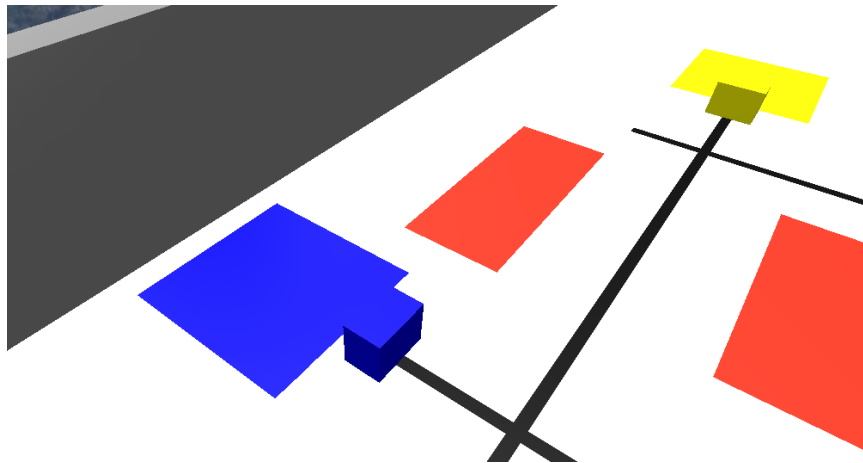
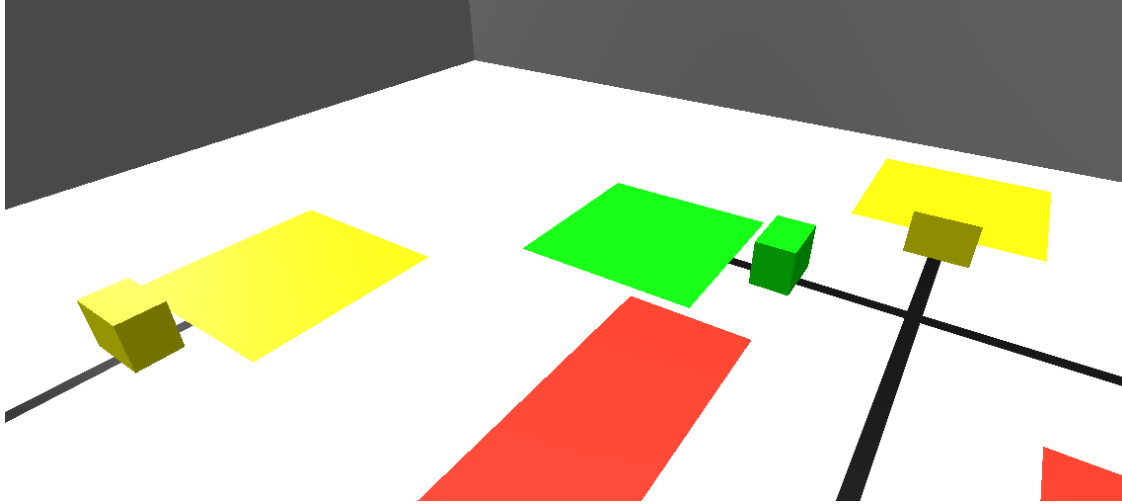
Observation: The Gyro Sensor (Port 4) is between the two wheels of the robot. Under the brick.

Mission

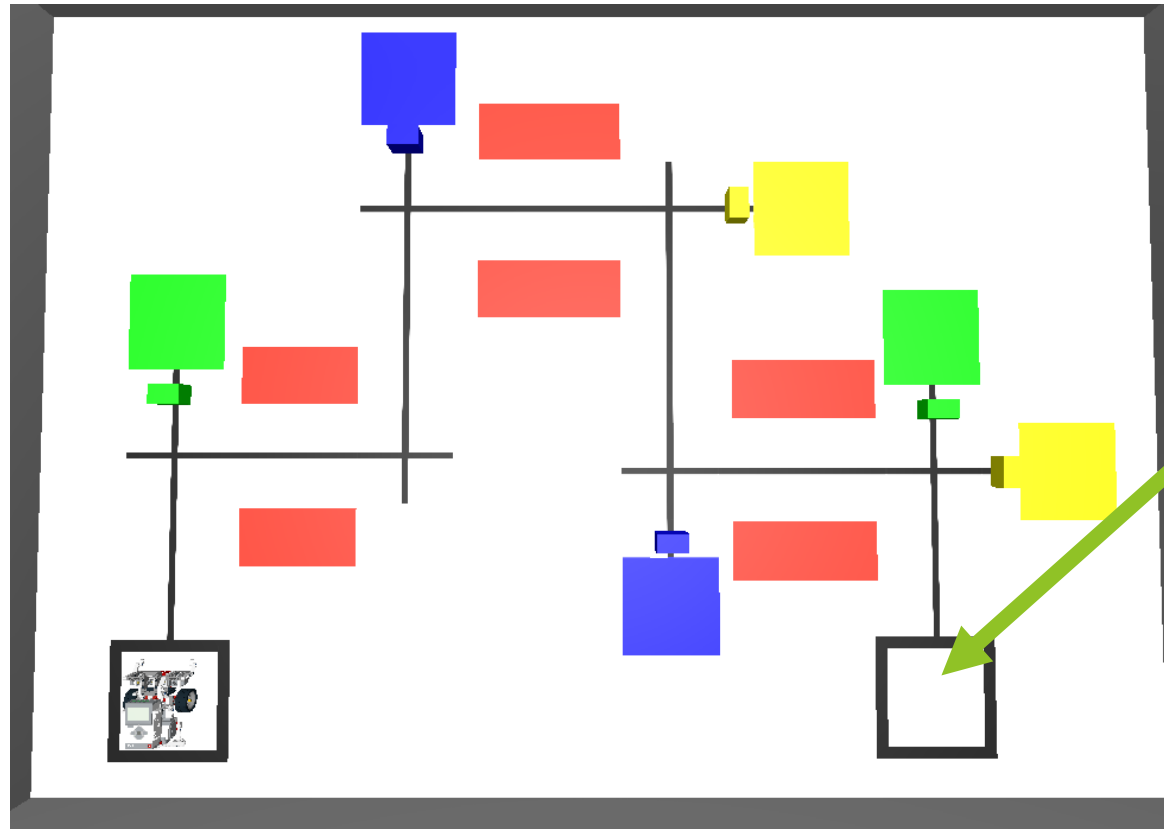
The robot will start in this area.



There are 6 squares and 6 colored zones on the map.



The robot must push each box to its corresponding color. Each one must be **completely inside** on its area.



Finish

After that, it must reach the finish to end the challenge.

Note: You can reach the finish *if and only if* you achieve 15 pts as minimum.

Beware of red squares, if the robot touch one you will lose 5 points for each square it touches.



Score

MAT SECTION	INDIVIDUAL SCORE	POSSIBLE SCORE
Push each box to its corresponding color.	15pts	90pts
Reach the finish.	10pts	10pts
HIGHEST POSSIBLE SCORE TO WIN		100pts

MAT SECTION	INDIVIDUAL SCORE	POSSIBLE SCORE
Touch a red square.	-5pts	-30pts
HIGHEST POSSIBLE SCORE TO LOOSE		-30pts

REGLAS EN ESPAÑOL

INDICE

Reglas Generales.....Page 13

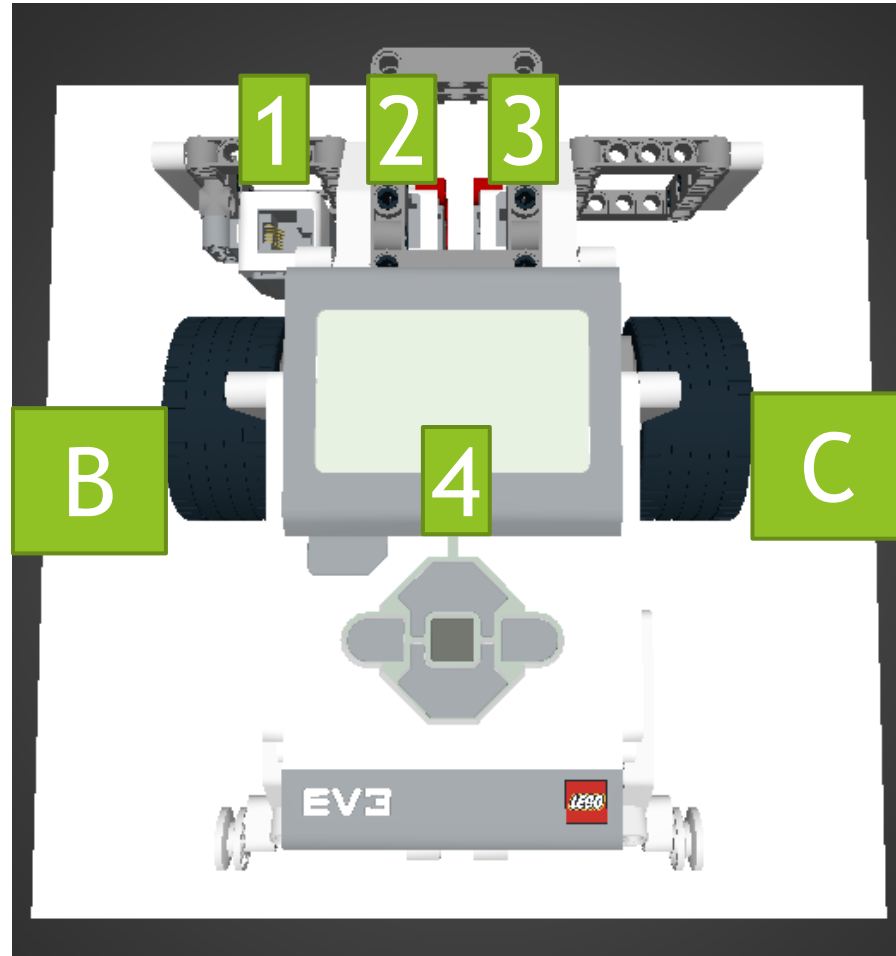
Misión.....Page 15

Puntaje.....Page 19

Reglas Generales

1. Cualquiera puede entrar a esta competencia, pero solamente competidores individuales.
2. Cambios en el mapa no están permitidos antes, durante ni después de iniciar la simulación.
3. El único cambio permitido es importar tu propio robot y rotarlo, este debe quedar completamente dentro del área de inicio antes de iniciar la simulación. 25cm es la altura, anchura y longitud máxima permitida.
4. Cuando la simulación inicia, el competidor solo puede hacer uso de las herramientas de cámara y el botón de la tabla de puntaje.
5. Todas las misiones deben ser realizadas usando únicamente la programación desarrollada por el competidor.

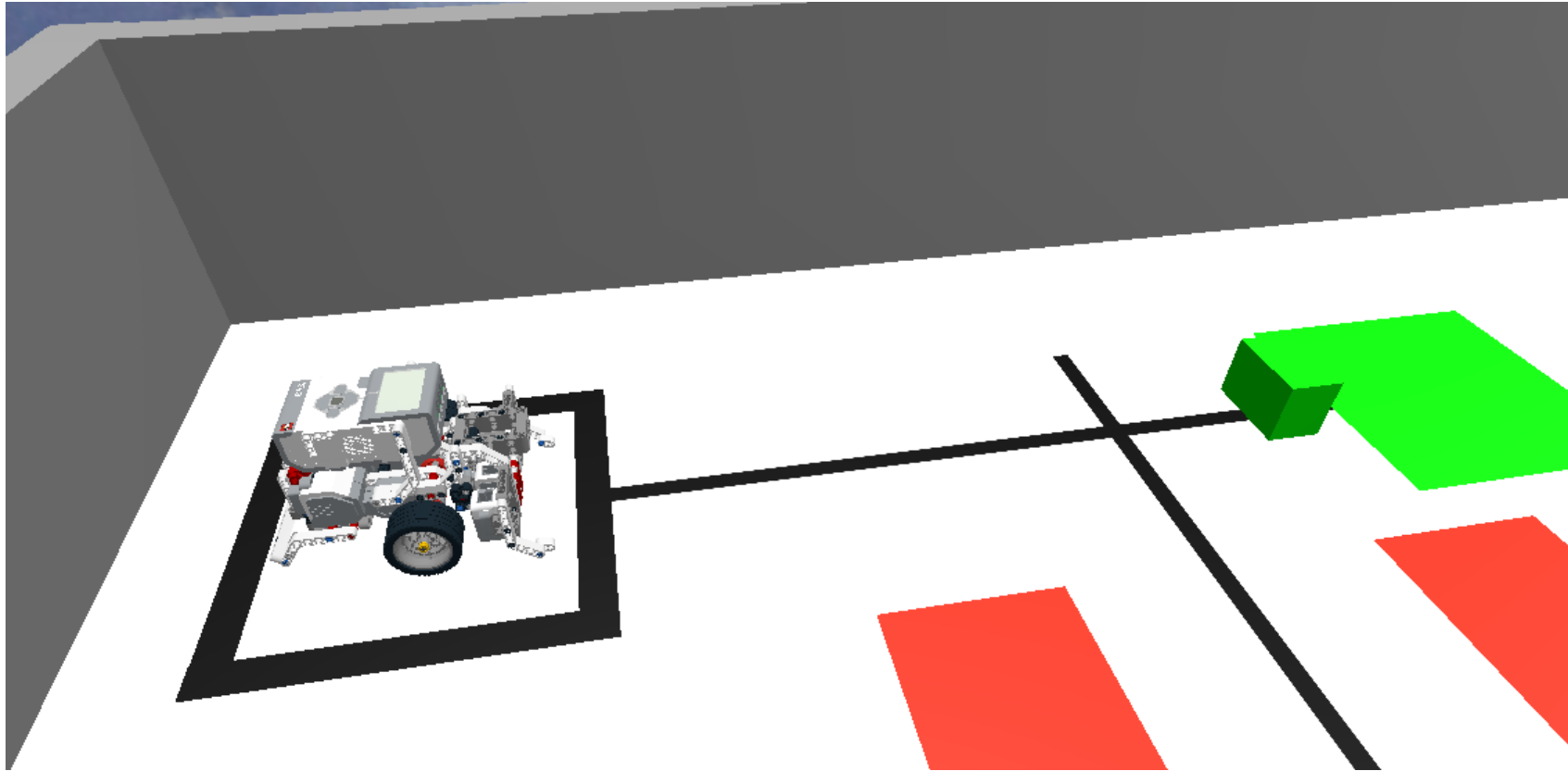
Puertos del Robot



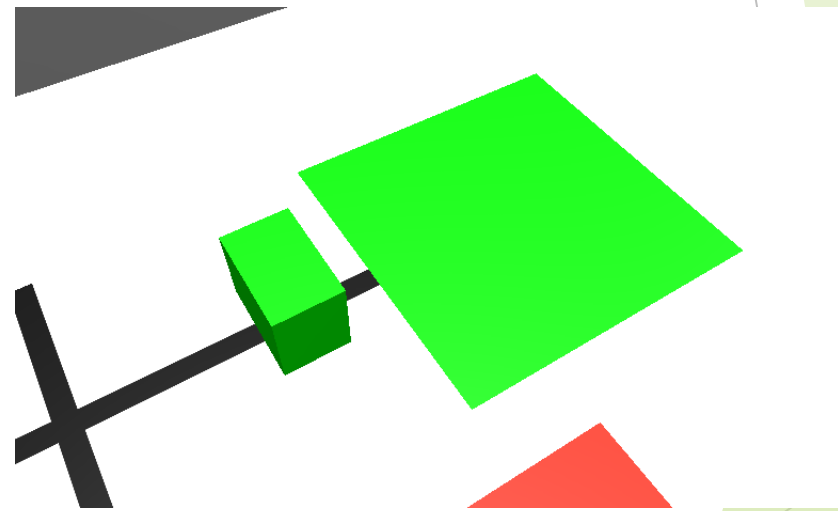
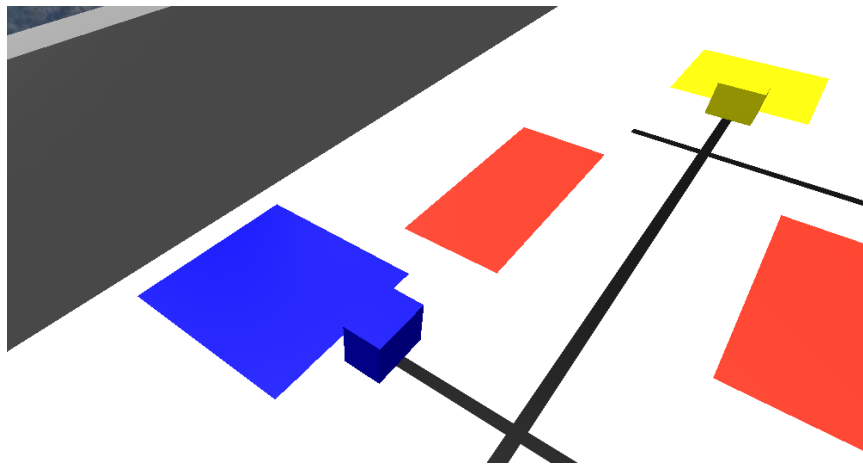
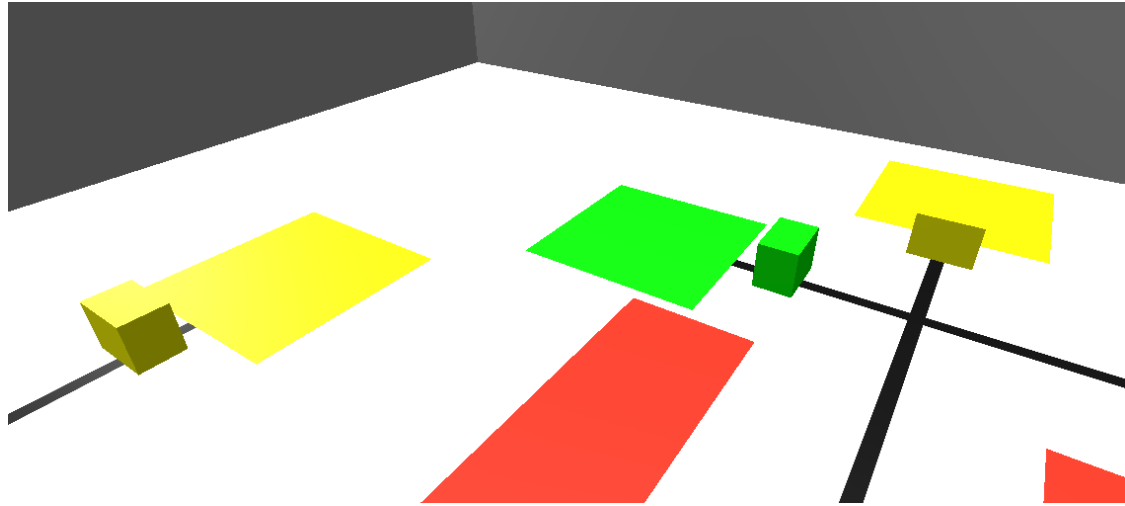
Observación: El Gyro Sensor (Puerto 4) esta entre las ruedas del robot. Debajo de brick.

Misión

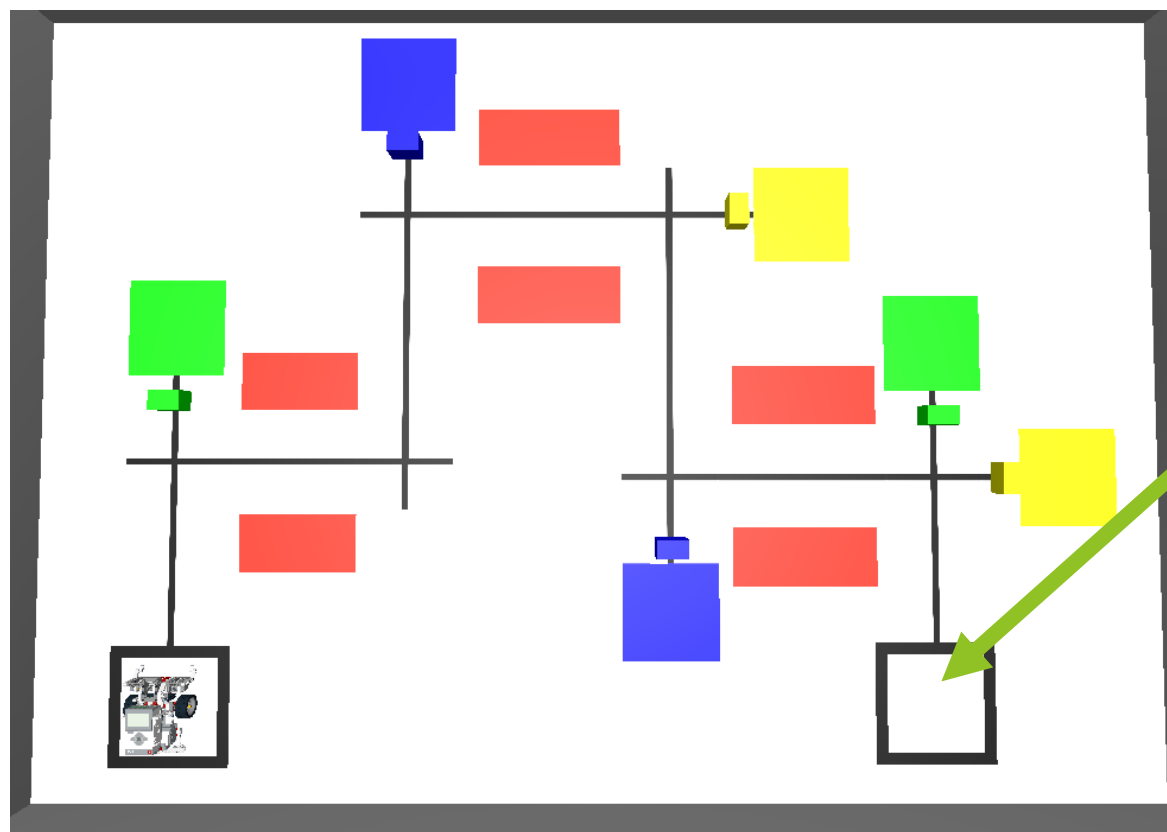
El robot iniciará en esta área.



Hay 6 cajas y 6 zonas coloreadas en el mapa.



El robot debe empujar cada caja a su color correspondiente. Cada una debe estar **completamente dentro** en su área.



Finish

Después de eso, debe llegar a la meta para terminar el desafío.

Nota: Puede llegar a la meta *si y sólo si* logra 15 pts como mínimo.

Cuidado con las casillas rojas, si el robot toca una perderás 5 puntos por cada casilla que toque.



Puntaje

SECCION	PUNTAJE INDIVIDUAL	POSIBLE PUNTAJE
Empujar cada caja a su color correspondiente.	15pts	90pts
Llegar a la meta.	10pts	10pts
MAXIMA PUNTUACION POSIBLE PARA GANAR		100pts

SECCION	PUNTAJE INDIVIDUAL	POSIBLE PUNTAJE
Tocar un cuadro rojo.	-5pts	-30pts
MAXIMA PUNTUACION POSIBLE PARA PERDER		-30pts